

Proj. geom. - 2. přednáška
7.10.2020

Minule:

afinní přímka: \mathbb{R}

↳ body: $x \in \mathbb{R}$ 

↳ vektor: $x \in \mathbb{R}$ 

projektivní přímka \mathbb{RP}^1 :

$$\mathbb{RP}^1 = \{ \langle v \rangle ; v \in \mathbb{R}^2 - \{ (0,0) \} \}$$

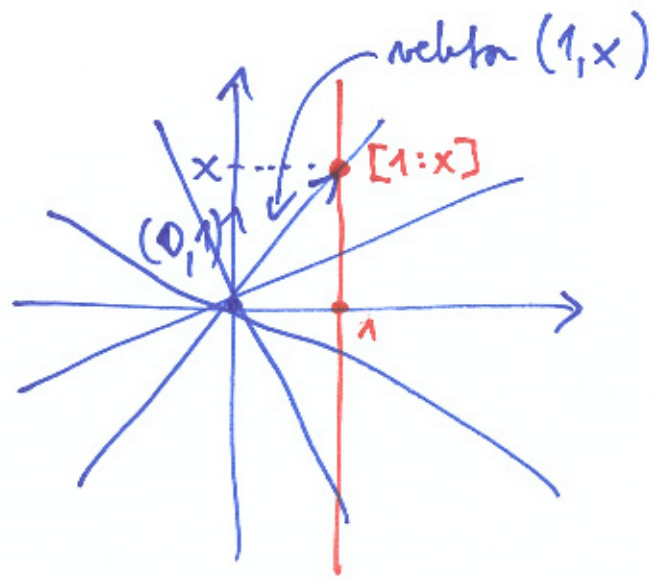
Kanonicke mapování \mathbb{R} do \mathbb{RP}^1

bod $x \mapsto [1:x] \rightarrow$ vlastní body

vektor $1 \mapsto [0:1] \rightarrow$ nevlastní bod

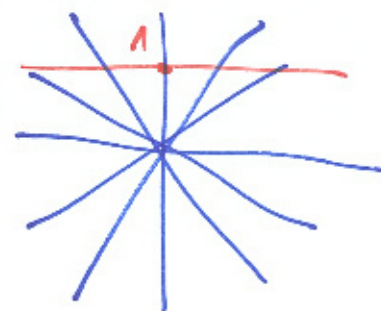
$\{ x \mapsto [0:x] \}$

ale $[0:x] = [0:1]$ pro $\forall x \neq 0$



\forall přímka krom osy
má s přímkou přímkou $[1:x]$,
osová přímka má s přímkou
společný směr ... bod $[0:1]$

Pozn: 1) existují i jiné mapování



odpovídá mapování
 $x \mapsto [x:1]$
vekt. 1 $\mapsto [1:0]$

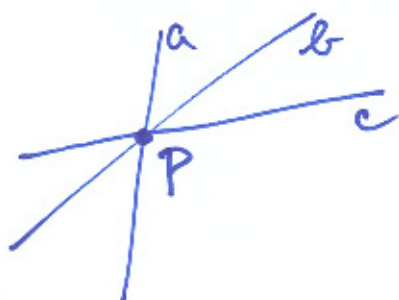
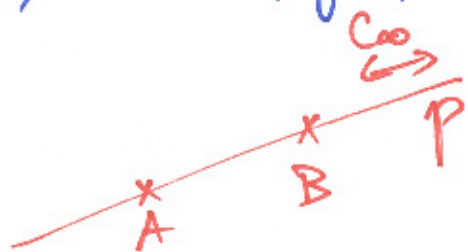
(1)

2) Tento obrázek odpovídá dvojímu náhledu na RP^1 :

Ⓐ RP^1 se jeví jako přímka obsahující body (vlastní + 1 nevl.)

Ⓑ RP^1 se jeví jako svazek přímek procházející bodem (= středem svazku)

3) Odsud plyne, že máme dualitu:



\Rightarrow v syntetické geometrii lidé vše
mít dvě verze, vzájemně duální

4) Rozlišením bodů na vlastní a nevládné nemá vlastnosti proj. přímky jako takové; je to vlastnost toho svazku.

Výhoda svazku přímek: nemá žádnou nevl. přímku

Výhoda přímky s body: je to bližší našemu pojmu „přímky“

Projektivní rovina \mathbb{RP}^2

Def: $\mathbb{RP}^2 = \{ \langle v \rangle; v \in \mathbb{R}^3 - \{(0,0,0)\} \}$

Homogenní souřadnice:

$$v = (x_0, x_1, x_2) \in \mathbb{R}^3 - \{(0,0,0)\}$$

$$\langle v \rangle = [x_0 : x_1 : x_2] \dots \text{geom. bod } v \in \mathbb{RP}^2$$

homog. souř.

Opět: $\langle v \rangle = \langle w \rangle \Leftrightarrow \exists a \in \mathbb{R}, a \neq 0: v = a \cdot w$

Kanonické zobrazení afinní roviny \mathbb{R}^2

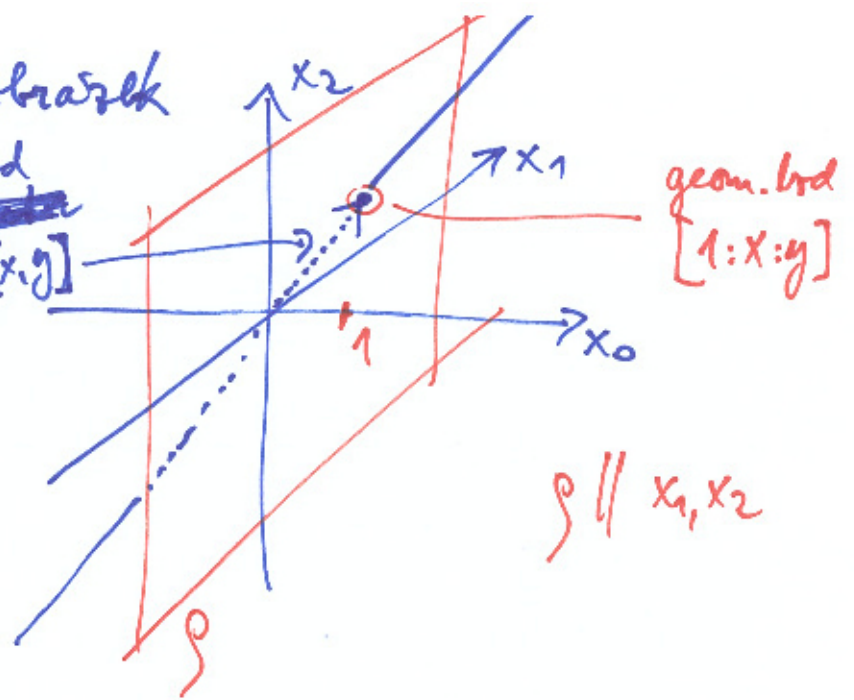
do \mathbb{RP}^2 je zoh. $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{RP}^2$

bod $[x, y] \mapsto [1 : x : y] \leftarrow$ vl. body

vektor $(x, y) \mapsto [0 : x : y] \leftarrow$ nevl. body

Obrázek

~~Bod~~
[x, y]



geom. bod
[1 : x : y]

$p \parallel x_1, x_2$

Pozn: 1) Přímky neromoběžné

s rovinou p s ní mají průsečík ... vl. bod $[1 : x : y]$

Přímky romoběžné s p

tedy obrazem v souř. roviny x_1, x_2 s p mají nevl. bod průsečík ... $[0 : x : y]$

\Rightarrow Nevl. bodů je ∞ mnoho.

2) Lze zavést pojem
projektivního podprostoru v \mathbb{RP}^2 :

je-li W podprostor v \mathbb{R}^3 ($W \neq \{0\}$)
nemulový

pak jeho projektivizace je

$$P(W) = \{ \langle w \rangle \in \mathbb{RP}^2; w \in W \},$$

Přičemž též: $P(W)$ je podpr. v \mathbb{RP}^2 .

$$\text{Přitom } \dim P(W) = \dim W - 1$$

(to je vlastně def. $\dim P(W)$)

$$\underline{P_{\mathbb{R}}}: \quad W = \text{přímka v } \mathbb{R}^3 \quad \dots \quad P(W) = \text{geom. bod} \\ (\dim = 1) \quad \quad \quad (\dim = 0)$$

$$W = \text{rovina v } \mathbb{R}^3 \quad \dots \quad P(W) = \text{proj. přímka} \\ (\dim = 2) \quad \quad \quad (\dim = 1)$$

$$W = \text{cele } \mathbb{R}^3 \quad \dots \quad P(W) = \text{cele } \mathbb{RP}^2 \\ (\dim = 3) \quad \quad \quad (\dim = 2)$$

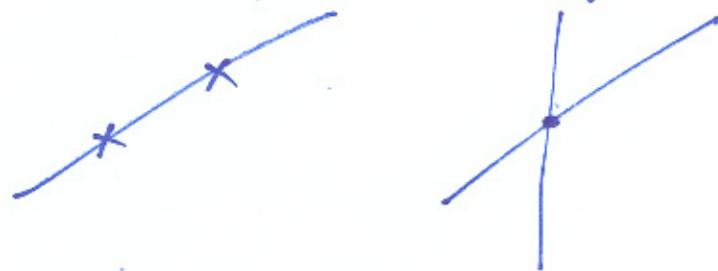
3) Speciálně, vezměme-li
 $W = \text{rovina } (x_1, x_2) \dots \text{romboždná}$

$$\Rightarrow P(W) = \text{neobst. přímka}$$

\Rightarrow proto je neob. přímka
oprávně přímka

4) Takto def. proj. rovina splňuje
axiomy proj. geometrie
a lidé v ní pracovat

5) V rámci \mathbb{RP}^2 máme obě
serže proj. přímky:



Dvojpoměr

čtyři body na (proj.) přímce

$$(A B C D) = \frac{(A B C)}{(A B D)}$$

to je definice z afinní geom.

a ta se nehodí pro proj. geom.:

- nemá zde def. dělicí poměr
- vylučuje to nev. body.

⇒ Chceme def. dvojpoměr jinak,
pomocí aritm. zástupců.

Def: Dvojpoměr 4 vektorů v rovině
mecht' a, b, c, d jsou 4 vektory
v \mathbb{R}^2 , každé dva jsou LNŽ.

→ Zřejmě ale každé tři jsou LNŽ.

Tedy ex. čísla $\alpha_1, \alpha_2, \beta_1, \beta_2 \in \mathbb{R}$

taková, že $c = \alpha_1 \cdot a + \beta_1 \cdot b$

$$d = \alpha_2 \cdot a + \beta_2 \cdot b$$

Pak def. dvojpoměr

$$(a, b, c, d) := \frac{\alpha_2 \cdot \beta_1}{\alpha_1 \cdot \beta_2}$$

Pozn: 1) dvojpoměr je dobře definován

(čísla α_i, β_i jsou jednozn. určena)
a nemá žádnou hodnotu (pro a, b, c, d různé)

$$0 \dots \langle a \rangle = \langle c \rangle \dots \beta_1 = 0$$

$$\langle b \rangle = \langle d \rangle \dots \alpha_2 = 0$$

$$\infty \dots \langle b \rangle = \langle c \rangle \dots \alpha_1 = 0$$

$$\langle a \rangle = \langle d \rangle \dots \beta_2 = 0$$

$$1 \dots \left. \begin{array}{l} \langle c \rangle = \langle d \rangle \\ \langle a \rangle = \langle b \rangle \end{array} \right\} \text{ složitější}$$

2) Hodnota dvojpoměru $(abcd)$ nezávisí na volbě násobků $\neq 0$ číselných vektorů!

$$\underline{\text{Pr:}} \quad r \cdot c = r \cdot \alpha_1 \cdot a + r \cdot \beta_1 \cdot b$$

$$\Rightarrow (abcd) = \frac{\cancel{r} \cdot \beta_1}{\cancel{r} \cdot \alpha_1 \cdot \beta_2} = (abcd)$$

\Rightarrow dvojpoměr je tudíž definován i pro geom. body!

Tedy při označení $A = \langle a \rangle, \dots$

$$\underline{\text{Def:}} \quad (ABCD) = (abcd)$$

Dvojpoměr 4 bodů na projekční přímce

3) Tato def. funguje bez ohledu na to, zda \mathbb{RP}^1 uvažujeme "samostatně" nebo jako podprostor v \mathbb{RP}^2 ; zda ji zvažujeme jako přímku s neol. bodem či jako úsek.

Def: polná body $A, B, C, D \in \mathbb{RP}^1$ splňují $(ABCD) = -1$, říkáme, že:

- body A, B, C, D tvoří harmonickou čtveřici
- body C, D jsou harm. sdružené vůči A, B
- body C, D jsou harm. oddělovací body A, B
- bod D je čtvrtý harmonický bod k A, B, C

Věta o 4 determinantech:

jsou-li 4 body A, B, C, D vyjádřeny
v homog. souřadnicích $A = [a_0 : a_1]$, ...,
pak platí

$$(ABCD) = \frac{\begin{vmatrix} a_0 & c_0 \\ a_1 & c_1 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} b_0 & d_0 \\ b_1 & d_1 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} a_0 & d_0 \\ a_1 & d_1 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} b_0 & c_0 \\ b_1 & c_1 \end{vmatrix}}$$

Dk: rozepíšeme do souřadnic vztahy
z definice:

$$c_0 = \alpha_1 \cdot a_0 + \beta_1 \cdot b_0$$

$$c_1 = \alpha_1 \cdot a_1 + \beta_1 \cdot b_1$$

$$d_0 = \alpha_2 \cdot a_0 + \beta_2 \cdot b_0$$

$$d_1 = \alpha_2 \cdot a_1 + \beta_2 \cdot b_1$$

To jsou 2 soustavy
rovnice pro
neznámé
 α_i, β_i
s koeficienty
 a_i, b_i, c_i

Cramerovo pravidlo:

$$\alpha_1 = \frac{\begin{vmatrix} c_0 & b_0 \\ c_1 & b_1 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} a_0 & b_0 \\ a_1 & b_1 \end{vmatrix}} \quad \text{a podobně pro } \alpha_2, \beta_1, \beta_2$$

dosadíme do def. dvojpoměru

$$(ABCD) = \frac{\alpha_2 \cdot \beta_1}{\alpha_1 \cdot \beta_2} \quad \text{vykrátit se} \quad \begin{vmatrix} a_0 & b_0 \\ a_1 & b_1 \end{vmatrix}$$

a zbyde

$$\frac{\begin{vmatrix} d_0 & b_0 \\ d_1 & b_1 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} a_0 & c_0 \\ a_1 & c_1 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} c_0 & b_0 \\ c_1 & b_1 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} a_0 & d_0 \\ a_1 & d_1 \end{vmatrix}} = \text{to co jsme chtěli} \quad \checkmark$$

Důsledky:

1) jsou-li $\forall 4$ body relativní,
 lze je psát jako $A = [1:a]$
 $B = [1:b]$

pak $\begin{vmatrix} a_0 & c_0 \\ a_1 & c_1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ a & c \end{vmatrix} = c-a$

$$\Rightarrow (ABCD) = \frac{\begin{vmatrix} 1 & 1 \\ a & c \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ b & d \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & 1 \\ a & d \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ b & c \end{vmatrix}} =$$
$$= \frac{(c-a)(d-b)}{(d-a)(c-b)} = \left(\frac{c-a}{c-b}\right) : \left(\frac{d-a}{d-b}\right) =$$
$$= \frac{(abc)}{(abd)} = \frac{(ABC)}{(ABD)}$$

Zde $a, b, c, d \in \mathbb{R}$



(afinní
definice)

2) A, B, C relativní; $D = D_{\infty} = [0:1]$

$$\Rightarrow (ABCD) = \frac{\begin{vmatrix} 1 & 1 \\ a & c \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ b & 1 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & 0 \\ a & 1 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ b & c \end{vmatrix}} = \frac{(c-a) \cdot 1}{1 \cdot (c-b)} =$$

$$\frac{c-a}{c-b} = (abc) = \underline{\underline{(ABC)}}$$

Tedy: pro D neoblastní je
 $(ABC D_{\infty}) = (ABC)$.

Pozn: $D \rightarrow D_{\infty} \Rightarrow (ABD) \rightarrow 1$

3) Příklad $(ABC D_{\infty}) = (ABC) = -1$

znamena: \downarrow harmon. čtveřice \downarrow C je střed AB



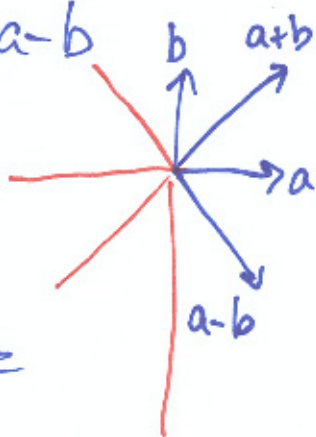
Pozn: jiný příklad harm. čtverice:

4 vektorů v \mathbb{R}^2 : a, b

$$c = a + b, \quad d = a - b$$

z definice: $\alpha_1 = \beta_1 = \alpha_2 = 1$
 $\beta_2 = -1$

$$\Rightarrow (abcd) = \frac{1 \cdot 1}{1 \cdot (-1)} = \underline{\underline{-1}}$$



\Rightarrow vždy 4 perm. dávají stejnou hodnotu $\Rightarrow \frac{24}{4} = 6$ možností a ty už známe z del. poměru:

$$(ABCD) = d$$

$$(BACD) = \frac{1}{d}$$

$$(ACBD) = 1 - d$$

$$(BCAD) = \frac{d-1}{d}$$

$$(CABD) = \frac{1}{1-d}$$

$$(CBAD) = \frac{d}{d-1}$$

Možné hodnoty dvojpoměru při permutacích 4 bodů: těch je 24, ale platí:

$$(ABCD) = (BADC) = (DCBA) = (CDBA)$$

(je vidět že 4 determ.)

simultánní prohození dvojic

Kleinova čtyřgrupa

= symetrie matice:



Tomuto také odpovídají čtverice, kdy některé hodnoty jsou si rovny:

(A) harmonická čtr. $(-1, 2, \frac{1}{2})$ (někdy 2x)

(B) dva body splývají: $(1, 0, \infty)$

(C) ekvianharmonická čtverice

$$\left(\frac{1+i\sqrt{3}}{2}, \frac{1-i\sqrt{3}}{2} \right)$$

(9)

Důsledek: vztah pro harm. čtveřici

lze zapsat 8 různými způsoby:

$$(ABCD) = (BADC) = (DCBA) = (CDAB) = \\ = (BACD) = (ABDC) = (CDBA) = (DCAB) = -1$$

Tudíž: D je 4. harm. bod k A, B, C \Leftrightarrow

$$\Leftrightarrow C \text{ ---||--- k } A, B, D$$

(atd.) Pozn, záleží na pořadí - obecně

Pozn: u det. poměru platí

$$(ABC) \begin{cases} > 0 \Leftrightarrow C \text{ mimo } AB \\ < 0 \Leftrightarrow C \text{ mezi } AB \end{cases}$$

proto i pro dvojpoměr platí:

$$(ABCD) \begin{cases} > 0 \Leftrightarrow C, D \text{ jsou ve stejné části} \\ < 0 \Leftrightarrow C, D \text{ jsou v různých částech} \end{cases}$$

přímky oddělené A, B
přímky



Proto i pro případ

$$(ABCD) = -1 \text{ jsou}$$

C, D oddělovány body A, B

\Rightarrow odsud „jsou harmonicky oddělovány“)

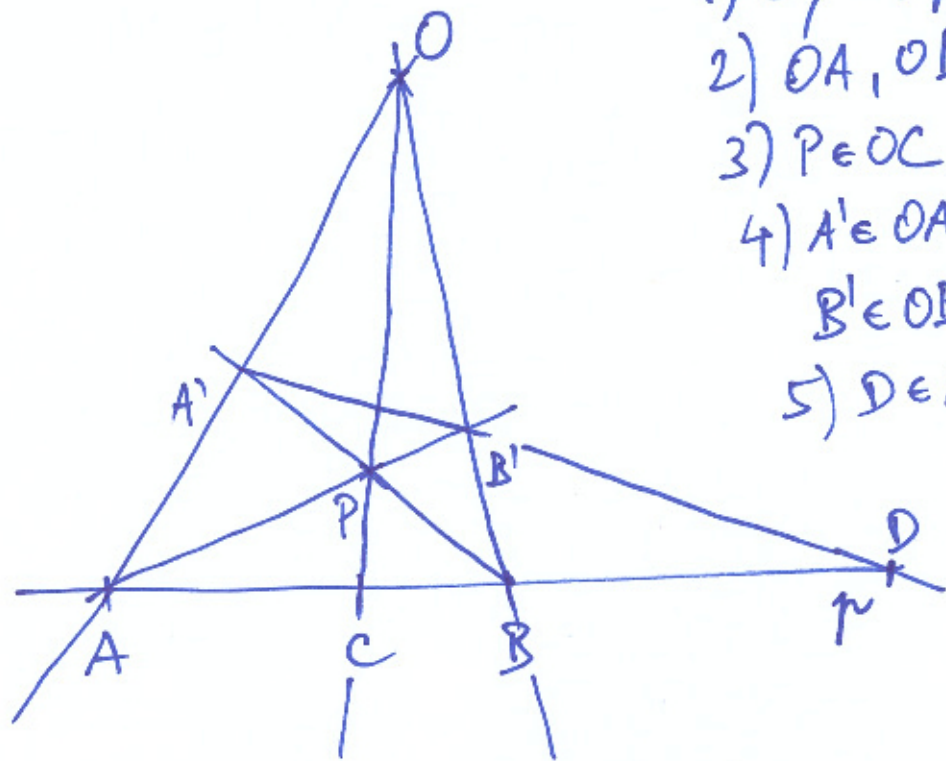


nebo



Konstrukce 4. harmonického bodu

Dány A, B, C na přímce,
máš se najít D , že $(ABCD) = -1$.



- 1) $O; O \notin r$
- 2) OA, OB, OC
- 3) $P \in OC$
- 4) $A' \in OA \cap BP$
 $B' \in OB \cap AP$
- 5) $D \in A'B' \cap r$

Dů: 1) zkusit v různých polohách bodů
2) zkusit v Geogebra

Pozn: tato konstrukce

nezávisí na ~~volbě~~ volbě

- bodu O
- bodu $P \in OC$

(Geogebra!)

Příště: - důkaz této konstrukce
- duální konstrukce